(54) COUNTERBALANCE TYPE FORKLIFT

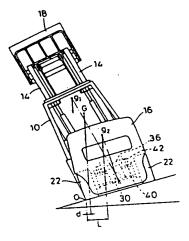
(31) 1-226699 (A) (43) 11.9.1989 (19) JP (21) Appl. No. 63-52450 (22) 4.3.1988 (71) TOYOTA AUTOM LOOM WORKS LTD (72) TAKASHI YAMAGUCHI

(51) Int. Cl<sup>4</sup>. B66F9/075,B60K17/04

PURPOSE: To improve the stability in the lateral direction of a forklift and reduce the necessary strength of a frame and cut cost by fixing a counterweight

onto a rear axle beam.

· CONSTITUTION: As a car body 10 turns under a slope around the axis line of a center pin 30, the position of the center g<sub>1</sub> of gravity a load 18 and the car body 10 shifts under the slope along a circular arc having the center pin 30 as center axis. Since a counterweight 16 is not turned, the shift of the center g2 of gravity of the counterweight 16 is only the portion corresponding to the tilt of a fixed rear axle beam. Therefore, the position of the center G of gravity of the whole vehicle is separated from a dead point 0 and the stability in the transverse direction is increased, and the allowable load of a freight can be increased. Further, the need of increasing strength of the rear axle beam for fixing the counterweight is obviated, and the strength of a frame can be reduced by the portion of eliminating the need of supporting the counterweight, and cost reduction can be realized.



THIS PAGE BLANK (USPTO)

## 19 日本国特許庁(JP)

⑩特許出願公開

# ⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

平1-226699

⑤Int. Cl. 4

識別記号

庁内整理番号

❸公開 平成1年(1989)9月11日

B 66 F 9/075 B 60 K 17/04 C-7637-3F D-7721-3D

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全5頁)

会発明の名称

カウンタバランス式フオークリフト

②特 顧 昭63-52450

②出 願 昭63(1988)3月4日

@発明者 山

隆

愛知県刈谷市豊田町2丁目1番地 株式会社豊田自動織機

製作所内

勿出 願 人

株式会社豊田自動織機

愛知県刈谷市豊田町2丁目1番地

製作所

砂代 理 人 弁理士 神戸 典和

外2名

#### 明 細 書

#### 1. 発明の名称

カウンタバランス式フォークリフト

### 2. 特許請求の範囲

両端部において後車輪を回転可能に支持するとともに中央部において前後方向の軸線まわりに回動可能に車体に取り付けられたリヤアクスルビームと、車体の後部に設けられたカウンタウェイトとを備えたカウンタバランス式フォークリフトにおいて、

前記リヤアクスルピームに前記カウンタウェイトを固定したことを特徴とするカウンタバランス 式フォークリフト。

#### 3. 発明の詳細な説明

#### 産業上の利用分野

本発明は、カウンタバランス式フォークリフト に関し、特に左右方向の安定性向上に関するもの である。

#### 従来の技術

カウンタバランス式フォークリフトは、積荷に

よる車体の前転モーメントに対抗させるために車体後部にカウンタウェイトが設けられる形式のフォークリフトであるが、カウンタウェイトは、従来、例えば実開昭59-18085号公報および特開昭62-167197号公報に記載されているように、車体を構成するフレームに固定されていた。

このカウンタバランス式フォークリフトの中には、後車輪がスイング式アクスルピームはその中にもものがある。リヤアクスルピームはその中ではかせンタピンにより車体になる軸線のまわりに延びる軸線のまわりに延びる軸による車体のの上ででは、路面の凹凸等による車体ののようででは、路面の凹凸をは車体側のストッパ部がにより規定される。

このスイング式リヤアクスルピームを傭えたカ ウンタバランス式フォークリフトが、第4図に示 すように車体の左右方向に傾斜した斜面上を走行 している際、斜面の上方例の前車輪が凸部に乗り 上げるなどした場合には、車体52がセンタピン62の軸線のまわりに斜面の下方へ回動し、積荷64を含む車両全体の重心 G′が斜面の下方に移動する。そして、車体52のスイングストッパ58とリヤアクスルピーム60とが当接した後、重力の作用線方向における重心 G′の斜面に対する投影点が、斜面の下方側の車輪の接地点であるデッドポイント O′を超えたときにフォークリフトが横転する。

#### 発明が解決しようとする課題

従来のカウンタバランス式フォークリフトにおいては、前述のようにカウンタウェイトが車体のフレームに固定され、車体と共にセンタピンの軸線のまわりに回動する構造とされており、かつ、その構造上積荷および車体の重心のは、とカウンタウェイトの重心のであったため、積荷および車体の重心の重がよび車体の重心のであったため、積荷および車ががいるでであった。ととなり、車両全体の重の下方へ移動することとなり、車両全体の重のでの殺影点がデッドボイントのでで

弧に沿って斜面の下方へ移動するが、車体10の回動にかかわらずカウンタウェイト16は回動しないため、その重心g:の移動はリヤアクスルビーム26の傾きに対応するだけで済む。したがいって、その分車両全体の重心Gの位置が従来に比べてデッドポイント〇から遠ざかることとなり、車くなって左右方向の安定性が増し、積荷の許容荷重を従来より大きくすることができる。

また、リヤアクスルピームは元来、車体のフレームを介してカウンタウェイトを支持するものであるため、これにカウンタウェイトを固定するからといって特に強度を高める必要がなく、フレームの強度を、カウンタウェイトを支持する必要がなくなる分だけ低くしてコスト低波を図り得る利益が生ずる。

## 実施例

以下、本発明の実施例を図面に基づいて説明する。

第3図に本発明の一実施例であるカウンタバラ

るまでに車体に許容される傾き角度が充分ではなく、 機転を回避するために積荷の許容荷重を小さくしなければならない問題があった。

また、車体のフレームにカウンタウェイトを固定する関係上、フレームの強度を高める必要があった。

本発明は以上の事情を背景として、カウンタバランス式フォークリフトの左右方向の安定性を高めるとともに、フレームの強度が低くて済むようにすることを課題として為されたものである。

#### 課題を解決するための手段

そして、本発明の要旨は、従来車体のフレーム に固定されていたカウンタウェイトをリヤアクス ルビームに固定したことにある。

#### 作用および効果

本発明に係るカウンタバランス式フォークリフトが第1図に示す状態にある場合、車体10がセンタピン30の軸線まわりに斜面の下方に回動するのに伴い、積荷18および車体10の重心g,の位置はセンタピン30の軸線を中心軸とする円

リヤアクスルピーム26はその中央部がセンタピン30により一対のリヤアクスルサポート32に支持され、センタピン30の車体前後方向に延びる軸線のまわりに回動するスイング式とされており、路面の凹凸等による車体10の上下動およ・

び傾きを小さくする機能を果たす。各リヤアクスルサポート32(図においては後方のもののみを示す)は、車体10のフレーム34に固定のスイングストッパ36の前後両端部にそれぞれ固定されている。リヤアクスルピーム26の独譲まわりの回動限度は、リヤアクスルピーム26の上面とスイングトッパ36の下面との当接により規定される。

リヤアクスルビーム 2 6 の両後車輪 2 2 とスイングストッパ 3 6 との間の部分の上面には、一対のウェイトフック 4 0 がそれぞれ応してカウェイトフック 4 0 に対応してカウェイト 1 6 には、第1 図に示すようにせたたり、エイト 1 6 には、第1 図に示すようにせたたり、中アクスルビーム 2 6 の中央 部に形成 じっぱ ヤアクスルビーム 2 6 の中央 部に定ね じっぱ イト 固定ね じたく 4 4 に ウェイト 固定 ねじた 4 4 に ウェイト 固定 なけ と で よりカウンタウェイト 6 がリヤアクスルビーム 2 6 に固定される。

以上のように構成されたフォークリフトにおいて、車体10が平面上にある場合には、積荷18

心 8: の移動はリヤアクスルピーム 2 6 の傾き、 すなわち斜面の傾きに対応する量だけで済むので ある。

したがって、車体10の重心 g: の移動量が従来と同じであっても、カウンタウェイト16の重心 g: の移動量が小さい分、車両全体の重心 Gの斜面に対する投影点の位置が従来に比べてデッドボイント〇から距離 d だけ遠ざかり、それだけ車体10が横転するまでに許容される車体の傾き角度が大きくなる。

を含む車体10の重心g」およびカウンタウェイ ト16の重心g: ならびに車両全体の重心Gが共 にセンタピン30より上方で、かつセンタピン3 0の軸心を含む垂直面内にあるが、第1図に示す ように、車体10が前記第4図におけるのと同角 度だけ回動した場合には、車体10の重心g」が センタピン30の軸線を中心軸とする円弧に沿っ て斜面の下方に移動する。しかし、カウンタウェ イト16の重心g:は車体10の回動と共には移 動しない。従来のフォークリフトにおいては、第 5 図に示すように、ウェイトフック 5 0 が車体 5 2を構成する左右一対のサイドフレーム 5 4 にそ れぞれ溶接されており、カウンタウェイト56が 車体52に固定されていたため、第4図に示すよ うに、積荷64および車体52の重心g ι´ と共に カウンタウェイト 5 6 の重心 g z′ もセンタピン 6 2の軸線を中心軸として移動していた。それに対 して、本発明に係るフォークリフトにおいては第 1図に示すように、車体10の回動にかかわらず、 カウンタウェイト16は回動しないため、その重

来より左右方向の安定性が高くなるのである。

以上の説明から明らかなように、本実施例においては車体10の左右安定性が高いために積荷の許容荷重を従来より大きくすることができるイドで存った、リヤアクスルピーム26は従来からサイト16を支持であっても特に強度を高タクセンにのであるから、カウンタウェイト16を支持する必要がなくなる分だけ低くし得る。

本発明は上記実施例に限定されるものではなく、 当業者の知識に基づいて種々の改良,変更等を施 した態様で実施し得る。

#### 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の一実施例であるカウンタバランス式フォークリフトが左右方向の斜面上を走行する場合の後面図であり、第2図はそのフォークリフトの要部を示す斜視図、第3図はそのフォークリフトの正面図である。第4図は従来のフォー

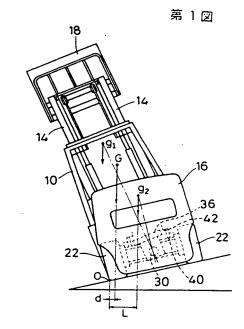
# 特開平1-226699(4)

クリフトが左右方向の斜面上を走行する場合の後面図であり、第5図はそのフォークリフトの要部を示す斜視図である。

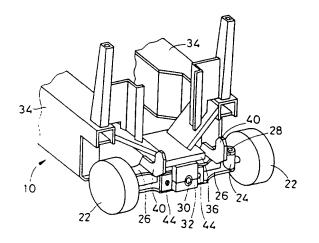
3 0 : センタピン 3 2 : リヤアクスルサポート 3 4 : フレーム 3 6 : スイングストッパ

40:ウェイトフック 42:ウェイト溝

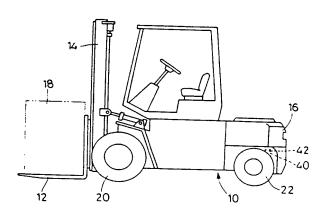
出願人 株式会社 豊田自動機機製作所 (契) 代理人 弁理士 神 戸 典 和 (ほか2名)

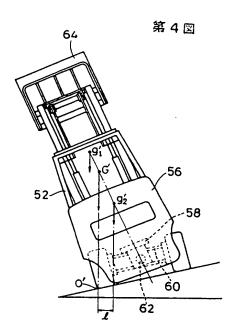


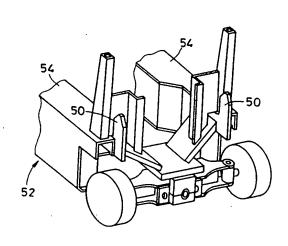
第2図



第3図







第5図

THIS PAGE BLANK (USPTO)